JP353074008A

Jul. 1, 1978 SERVO SIGNAL WRITING METHOD

L6: 39 of 40

INVENTOR:

SASAKI, MASATERU

NAKAMURA, SUNAO

APPLICANT:

FUJITSU LTD

APPL NO:

JP 51150222

DATE FILED: Dec. 13, 1976

INT-CL:

G11B5/55; G06F13/04; G11B5/09; G11B21/10

ABSTRACT:

PURPOSE: To decrease the quantity of fluctuation of the signal amplitude when the servo signals in outer and inner tracks are being read out, so as to accurately position the head, by continuously changing the servo-signal-write-current from outside to inside of the disk.

COPYRIGHT: (C)1978, JPO&Japio

19日本国特許庁

10 特許出願公開

公開特許公報

昭53-74008

Dint. Cl.2	識別記号	❷日本分類	庁内整理番号	砂公開 昭和53年(1978)7月1日
G 11 B 5/55		102 E 23	7168—55	
G 06 F 13/04		97(7) C 24	7361—56	発明の数 1
G 11 B 5/09		102 E 331	7345—55	審査請求 未請求
G 11 B 21/10				
				(全 4 頁)

⊗サーポ信号書込み方式

②特 願 昭51-150222

②出 願 昭51(1976)12月13日

⑩発 明 者 佐々木政照

川崎市中原区上小田中1015番地

富士通株式会社内

仍発 明 者 中村直

川崎市中原区上小田中1015番地

富士通株式会社内

⑪出 願 人 富士通株式会社

川崎市中原区上小田中1015番地

79代 理 人 弁理士 玉虫久五郎 外3名

明知和會

t発明の名称 サーポ信号書込み方式

4. 特許請求の範囲

磁気デイスク装置におけるサーボ信号書込み時に、デイスクの外側のトラックでは磁気的に過飽和状態の電流で書込み、デイスクの内側に向つて連続的に電流を変化させ、デイスクの最も内側のトラックで磁気的に飽和状態の電流で書込むことを発散とするサーボ信号書込み方式。

3. 発明の詳細な説明

本発明は、磁気デイスク装置におけるサーポ信号書込み方式、特に外側のトラックと内側のトラックとでサーポ信号読取り時の振幅の差を少くする書込み方式に関するものである。

組気デイスク装置、デイスク・パック装置では、 複数枚のデイスクを同軸に取付けて、そのうちの 一面をサーボ面に、他をデータ面に使用する。サ ーボ面上のサーボ・ヘッドおよびデータ面上のデ ータ・リード・ヘッドはキャリックに一体的に取

付けられ、サーボ・ヘッドでサーボ面上の信号を 鋭収ることにより、データ・リード・ライト・へ ッドの位置決めを行う。そのためには、あらかじ **めサーボ面にサーボ信号を書込む必要がある。サ** - お信号の書込み方法として、例えばダイビット 信号を書込む場合には、奇数トラックと偶数トラ ックに、第1図(a-1)と第1図(a-3)に示す ような互いにずれた位置に逆極性の信号を書込む。 読出しの際に、サーボ・ヘッドでこれを銃出して、 第1図(a-2)に示す信号が現われる位置、すな わち、両トラックの境界に位置決めする。また、 トリビツト信号の場合には、奇数トラックと偶数 トラックに、第1回(8-1)と第1回(8-3)に 示すような信号、すなわち、各トラックとも半径 方向の磁化過移している直線相互の間隔を3等分 し、その異なる分岐点にそれぞれ奇数トラックと 偶数トラックの信号を逆私性で書込む。ヘッドが 奇数トラックと偶数トラックの中間位置になった とき、第1四(6-2)に示すように、両トラック の信号を半分ずつ共有する形状の信号が得られる

ので、その点に位置決めされる。

ところで、組気ディスクの 込み電液に対する出力的和 性は、第2回に示すように、ディスク面外側でヘッド胱出し時の出力信号が内側より大きく、かつ外側と内側とで飽和点が異つている。これは、ディスク面の外側と内側では、回転数が同じでも周辺が異つており、また音込み信号の密度が異り、さらに浮上量も異るためである。なお、図中、写は内側(inner)での飽和電液値、写は外側(onter)での過節和電液値、写は内側での適節和出力値、Pi は内側での適節和出力値、Pi は外側での適節和出力値である。

従来、第3回の直線1で示すように、全サーポ 面に一定電度、すなわち外側の飽和電流値 is で書 込む方法、または第3回の直線2に示すように、 各トラックで飽和電流値に一致させるように書込 み電流を変化させて書込む方法が用いられている。

しかし、これら2つの従来の方法では、サーギ 信号の鉄出し時にデイスクの外側と内側の出力信

ディスクの外側のヘッド出力電圧が内側の電圧 より大きい場合には、第1図 (a-2)(b-2) に示す ように、奇数と偶数の信号を半分ずつ共有する点 に位置決めされるので、両トラックの境界より内 側に引寄せられた点で停止することになり、正確 な位置決めはできない。

また、従来、デイスクの外側と内側の信号変化量を補正する方法として、サーボ信号決出し時に、 電気的にAGCを用いているが、サーボ信号復間 回路のマージンが小さくなる欠点がある。

本免明の目的は、上記のような従来の欠益を解 消するため、サーポ信号書込み 延旋をデイスクの

外側から内側に向って連続的に変化させ、デイスク外側のトラックと内側のトラックのサーポ信号 読取り時における信号振幅変化量を少くして、正確なヘッドの位置決めを可能にし、かつサーポ信 号洗出し時の AGC 回路の負担を軽減して、磁気ディスク装置全体としてサーポ信号復調回路のマーシンを高めることにある。

上記の目的は、磁気デイスク装置におけるサーボ信号書込み時に、デイスクの外側のトラックでは磁気的に過飽和状態の電放で書込み、デイスクの内側に向つて連続的に電流を変化させ、デイスクの最も内側のトラックで磁気的に飽和状態の電流で書込むことによつて速成される。

以下、図面により本発明の実施例を説明する。 使出し信号の変化量を少くするため、最外側の トラックでは通知和電流値 % で書込み、内側に向 つて書込み電流をトラックごとに連続的に変化させ、最内側トラックでは始和電波道 % で 込む と、景 5 四の重算 5 に示すような電流傾倒となる。 これにより、ヘッドの出力電圧は集 4 図の直線 5 で示すように、磁気的にディスクの外側と内側と で変化量が補正され、ほぼ出力電圧を一定にする ことができる。

第5 図は、チーポ信号書込み回路のブロック図 である。

第 5 図においては、直線的な電波変化を得るため、トラック・カウンタ 11 の出力を D/A コンパータ 12 に入力して、トラック位置に対して D/A コンパータ 12 出力電圧を変化させることにより、トラック位置に対する直線的な書込み電波変化を得ている。また、初期電波値の設定も、増幅器 AMPの入力電圧 V。を変化させることにより、影単に変更できる。

デイスク上の書込み位置を示すための位置検出 回路 10 としては、例えばレーデ制距針、パルス・ モータあるいはギア歯車等を用いることができる。 レーデ制距針は、固定位置からレーデ光を放射し て、サーボ・ヘッド SHD の移動とともに位置を変 化させるキャリッジ等に取付けられた反射板でレ ーザ光を反射させ、固定位置における反射光の検



A STATE OF THE STATE OF

出時刻から、サーボ・ヘッド SHD までの距離を計 刻し、位置を検出する。また、パルス・モータま たはギア歯車は、スピンドルの中心からデイスク 外側までの位置を設定しておき、パルスまたは歯 車のピッチをトラックのピッチに合せておき、サ ーボ・ヘッド SHD の移動にしたがつてこれらを歩 進させ、パルス数または歯車の数を計数すること によりトラック位置を得る。

このような位置検出回路 10 によりサーボ・ヘッド SHD の位置情報 POS を得た後、位置検検出回路 10 からの信号をトラック・カウンタ 11 でトラック位置情報に変換し、そのトラックに相当する電圧を D/A コンパータ 12 で発生させる。トラック位置により変化する D/A コンパータ 12 の出力電圧は電圧・電流変換回路 13 の登動増幅器 AMP に加えられ、他方の入力電圧 Va と帰還抵抗、入力電抗(区示省略)等によりそのトラックに相当する電流が決定され、電流増幅用トランジスタ Qi は、指定されたトラックにサーボ・ヘッド SHD が到達したとき、ライ

ト・イネーブル信号WSが加えられることによってオンとなり、電波が流れ始める。トランレスタ Qzがオンのときコレクタ出力電流はトラップ 位 世に対してほぼ直線的に変化する電流値となる。 オフのときには、コレクタ出力電流は流れないの で、書込み禁止となる。

Q。Q。は、可変性機能により動作する電波スインテング・トランジスタであり、ライト・クロック信号WCLがトライバ回路 14 に与えられると、可変電流線からの出力をスインテングしてサーボ・ヘッド SHD に意法を施し、ディスク重上にサーボ信号を書込む。

このような回路において、差動増組器 AMP の入力電圧 Va を創設することにより、最外側トラックで過飽和電液値 vi の省込み電液となり、 放内側トラックで飽和電液値 vi の普込み電液となるようにし、その間を連続的に変化する省込み電流にすればよい。

以上のように、本発明によれば、磁気的にディスクの外側と内側とでサーボ信号統取り出力の振

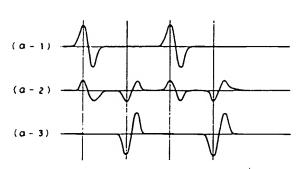
経変化量を少くできるので、正確なヘッドの位置 決めが可能になるとともに、サーギ信号娩出しの 際のAGC回路の負担を経滅できるので、サーギ 信号復調回路のマージンは大きくなる。

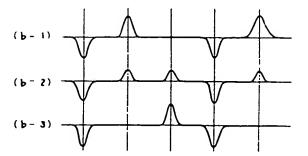
4. 図面の簡単な説明

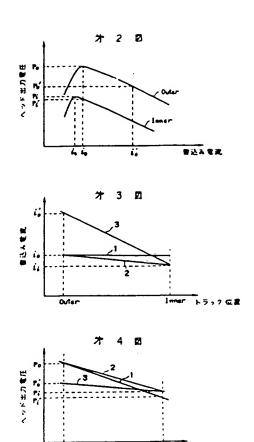
第1図(α-1)~(α-3)。(b-1)~(b-3)はサーボ信号族形のタイム・チャート、第2図は書込み電流に対する出力飽和特性曲線図、第3図はトラック位置による書込み電流の変化図、第4図はトラック位置による読出し信号の変化図、第5図は本発明の一実施例を示すサーボ信号書込み回路のブロック図である。

i: 内側での飽和書込み電流値、i: 外側での飽和書込る電流値、i: 外側での過飽和書込み電流値、P: 内側での飽和出力値、P0: 外側での飽和出力値、P4: 外側での飽和出力値、P4: 外側での過飽和出力値、P4: 外側での過飽和出力値、P5: 小側での過飽和出力値、P5: 小側での過飽和出力値、P5: P6: P7: P7: 抵抗、P1: P1: P3: P4: P4: P5: P5: P5: P6: P7: P7: P8: 抵抗、P9: P9: P9:









Outer

